

(19) 世界知的所有権機関  
国際事務局



552 471

(43) 国際公開日  
2004 年 10 月 21 日 (21.10.2004)

PCT

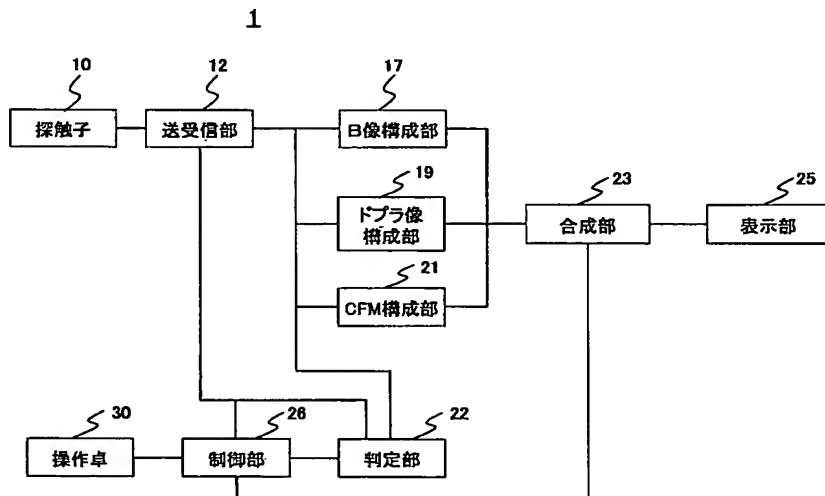
(10) 国際公開番号  
WO 2004/089221 A1

- (51) 国際特許分類<sup>7</sup>: A61B 8/00 (72) 発明者; および  
(21) 国際出願番号: PCT/JP2004/004885 (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 岸本 眞治 (KISHI-MOTO, Shinji) [JP/JP]; 〒3030042 茨城県水海道市坂手町 5 5 1 0 - 1 0 Ibaraki (JP).  
(22) 国際出願日: 2004 年 4 月 2 日 (02.04.2004)  
(25) 国際出願の言語: 日本語 (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.  
(26) 国際公開の言語: 日本語  
(30) 優先権データ:  
特願2003-104329 2003 年 4 月 8 日 (08.04.2003) JP  
特願2003-290491 2003 年 8 月 8 日 (08.08.2003) JP  
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社日立メディコ (HITACHI MEDICAL CORPORATION) [JP/JP]; 〒1000047 東京都千代田区内神田一丁目 1 番 1 4 号 Tokyo (JP). (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL,

[続葉有]

(54) Title: ULTRASONOGRAPH

(54) 発明の名称: 超音波診断装置



10...PROBE

12...TRANSMITTING/RECEIVING SECTION

17...B IMAGE CONSTRUCTING SECTION

19...DOPPLER IMAGE CONSTRUCTING SECTION

21...CFM CONSTRUCTING SECTION

30...OPERATION CONSOLE

26...CONTROL SECTION

22...JUDGING SECTION

23...SYNTHESIZING SECTION

25...DISPLAYING SECTION

(57) Abstract: An ultrasonograph comprising a probe (10) for transmitting/receiving an ultrasonic wave to/from a subject, a transmitting section (12) for supplying a drive signal to the probe (10), a receiving section (12) for receiving a reflection echo signal outputted from the probe (10), image constructing sections (17, 19, 21) for reconstructing a diagnosis image from the received reflection echo signal, a displaying section (25) for displaying the reconstructed diagnosis image, and a control section for controlling the other sections, wherein the rise of temperature of the probe (10) is suppressed by adequately judging whether the probe (10) is left in the air or not. The ultrasonograph further comprises a judging section (22) for judging from diagnosis image information whether or not the probe (10) is left in the air. If the judging section (22) judges that the probe (10) is left in the air, the control section (26) controls the drive signal supplied from the transmitting section to the probe (10) so as to suppress the rise of temperature of the probe (10).

[続葉有]

WO 2004/089221 A1



SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

添付公開書類:

— 国際調査報告書

(57) 要約: 探触子10が空中放置状態にあることを的確に判定して探触子10の温度上昇を抑制させるため、被検体に超音波を送受波する探触子10と、探触子10に駆動信号を供給する送信部12と、探触子10から出力される反射エコー信号を受信する受信部12と、受信された反射エコー信号に基づいて診断画像を再構成する画像構成部17、19、21と、この画像構成部により構成された診断画像を表示する表示部25と、各部を制御する制御部とを備えた超音波診断装置において、該診断画像情報に基づいて探触子10が空中放置状態にあることを判定する判定部22を備え、判定部22で探触子10が空中放置状態にあると判定したとき、制御部26は探触子10の温度上昇を抑制するように、送信部から探触子10に供給する駆動信号を制御する。

## 超音波診断装置

### 5 技術分野

本発明は、超音波診断装置に係り、具体的には探触子の劣化を防止する技術に関する。

### 背景技術

- 10 超音波診断装置は、被検体の体表に探触子を当接させ、その探触子を介して観察部位に繰り返し超音波を照射し、被検体から発生する反射エコー信号を受信して超音波像（例えば、断層像等）を再構成するものである。

- このような超音波診断装置において、例えば、探触子が、被検体の体表から離れた状態で、超音波が継続して送波されている状態（以下、空中放置状態と称する。）のとき、その送波された超音波のエネルギーが熱的エネルギーに変わって、  
15 探触子の表面（例えば、超音波透過窓等）付近の温度が上昇する。その結果、その探触子に熱のヒートサイクルが生じることになるから、その探触子を形成するゴム等の部材が剥離するなどの劣化が生じる場合がある。

- このような温度上昇を防止するため、従来、操作卓などの操作が一定時間以上  
20 行われないうち、自動的に超音波の打ち出しを停止することが行われている。例えば、操作が行われないうちタイマが作動し、そのタイマが予め設定された時間をカウントしたとき、探触子が空中放置状態にあると推定し、超音波の送波を停止（以下、フリーズと称する。）することにより探触子の温度上昇を防止している（特許文献 1：特開昭 64－68239 号公報）。

- 25 また、探触子の表面の温度変化を記録し、温度上昇を算出し、その温度上昇が規定値を越える場合は、規定値内に収まるように送信出力を設定する（特許文献 2：特開 2000－5165 号公報）。

しかしながら、特許文献 1 に記載された超音波診断装置によれば、操作卓からの操作が一定時間を経過して行われないうちに、探触子が空中放置状態にあると

推定していることから、探触子の空中放置状態の判定が的確でない場合がある。例えば、探触子を被検体に当接させて比較的長い時間に渡って診断を行う場合、操作卓からの指令がないことから探触子が空中放置状態にあると推定され、フリーズが開始されるという不都合がある。

- 5       また、特許文献 2 に記載された超音波診断装置によれば、リアルタイム性が無く、探触子の温度が上昇する前に送信出力を設定することができないので、安全性に欠ける。

本発明の課題は、探触子が空中放置状態にあることを的確に判定して探触子の温度上昇を抑制することにある。

10

#### 発明の開示

- 上記課題を解決させるため、本願発明は、被検体に超音波を送受波する探触子と、前記探触子に駆動信号を供給する送信部と、前記探触子から出力される反射エコー信号を受信する受信部と、受信された反射エコー信号に基づいて診断画像を再構成する画像構成部と、この画像構成部により構成された診断画像を表示する表示部と、前記各部を制御する制御部とを備えた超音波診断装置において、該診断画像情報に基づいて前記探触子が空中放置状態にあることを判定する判定部を備え、前記判定部で前記探触子が空中放置状態にあると判定したとき、前記制御部は前記探触子の温度上昇を抑制するように、前記送信部から前記探触子に供給する前記駆動信号を制御する。
- 15
- 20

#### 図面の簡単な説明

- 図 1 は本発明を適用してなる超音波診断装置のブロック図を示す図である。図 2 は判定部の構成を示す図である。図 3 は B 像判定部の構成を示す図である。図 4 は判定方法を説明するための概念図を示す。図 5 は判定方法を説明するための図を示す。図 6 は処理手順を示すフローチャートである。図 7 は処理に関するタイムチャートである。図 8 はドプラ信号判定部の構成を示す図である。図 9 は判定方法を説明するための図である。図 10 は CFM 判定部の構成を示す図である。図 11 は画面の表示例を示す図である。図 12 は画面の表示例を示す図である。図
- 25

13 は判定部の構成を示す図である。図 14 は処理手順を示すフローチャートである。図 15 は処理手順を示すフローチャートである。図 16 はフレーム関連処理回路の構成を示す図である。

5 発明を実施するための最良の形態

以下、本発明の実施の形態について図を用いて説明する。

(実施形態 1)

最初に、探触子が空中放置状態にあることを判定する第 1 の実施形態について図 1 乃至図 7 を参照して説明する。

10 図 1 に示すように、本実施形態の超音波診断装置 1 は、探触子 10 と、送信部と受信する回路、AD 変換部、整相加算部を含んでなる送受信部 12 と、画像構成部、画像記憶部であるフレームメモリ、DSC（ディジタルスキャンコンバータ）を含んでなる B 像構成部 17 及びドプラ像構成部 19 及び CFM 構成部 21 と、これら画像を合成させる合成部 23 と、探触子が空中放置状態であることを判定する判定部 22 と、モニタを含んでなる表示部 25 と、これらの構成要素を制御する制御部 26 と、操作卓 30 とを有して構成されている。また、制御部 26 は、判定部 22 からの信号に基づいて送受信部 12 に指令を出力する変更制御機能と、表示部 25 に表示指令を出力する表示制御機能を有している。なお、制御部 26 と各部との配線図については説明に必要な最小限のものを図示している。

20 このように構成される超音波診断装置 1 の動作について説明する。まず被検体の体表に探触子 10 を当接させる。次いで、制御部 26 からの指令に基づいて送受信部 12 から超音波送波のための駆動信号を探触子 10 に供給する。

この供給された駆動信号は探触子 10 により超音波に変換され、変換された超音波が探触子 10 から被検体の観察部位を含む領域に照射される。その照射領域から発生した超音波は、探触子 10 により受波されて反射エコー信号に変換される。変換された反射エコー信号は送受信部 12 により受信された後、AD 変換部によりデジタル信号に変換される。変換されたデジタル信号は整相加算部により位相が整相された後、B 像構成部 17 により診断画像である断層像（以下、B 像と称する。）に再構成される。また、デジタル信号に含まれるドプラ信号はドプラ

像構成部 19 によりドプラ像に再構成され、CFM 構成部 21 により CFM 像が再構成される。

再構成された B 像は、フレームメモリに順次記憶され、フレームメモリに記憶された B 像は、判定部 22 により画像情報が検出されるとともに、DSC により表示用の信号に変換され、表示部 25 のモニタに表示される。ドプラ信号及び CFM も同様に表示部 25 のモニタにそれぞれ表示される。

次に、判定部 22 の構成とその動作について図 2 乃至図 5 を用いて説明する。図 2 に示すように、判定部 22 は B 像判定部 13 とドプラ信号判定部 14 と CFM 判定部 15 から構成されており、それぞれの画像情報に適応するように複数の判定部で判定を行っている。

図 3 に示すように、B 像判定部 13 は、データ抽出部 23 と、画像メモリ 32—1～32—n と、輝度算出回路、分散回路、分散算出回路を含む分散値判定部 33 とを有して構成されている。なお、n は任意の自然数を示している。

図 4 に示すように、時間的に連続した複数の B 像  $f_1 \sim f_n$  がフレームメモリから読み出され、読み出された B 像  $f_1 \sim f_n$  は画像メモリ 32—1～32—n に順番に配列して記憶される。この画像メモリ 32 に記憶された B 像は、制御部 26 の指令に基づいて同時に読み出される。この読み出した各 B 像の画像全体、若しくは予め設定された関心領域 42 内にある各画素の輝度が輝度算出回路によりそれぞれ積算される。この積算された輝度すなわち積算値は、画像メモリ 32—1～32—n からの B 像とともに、分散回路を介して分散算出回路に入力される。分散算出回路は、複数フレーム  $f_1, f_2, \dots, f_n$  の画像データについて同一番地 (x, y) のデータの分散値を求める。ここでいう積算値は画像全体若しくは関心領域内の経時的な輝度レベルを積算して指標化したものであり、積算値が高い値の場合、画像が白色系であることを意味する。また、分散値は輝度のフレーム間のバラツキを指標化したものであり、分散値が大きな値の場合、輝度のバラツキが比較的大きいということを意味する。

次に分散値の算出について説明する。操作卓 30 から制御部 26 を介してデータ抽出部 23 に座標を設定する。データ抽出部 23 は超音波送受信部から得られる反射輝度信号を読み込み、設定した特定座標の画像情報を抽出する。経時的連続フ

- フレームの特定座標の輝度情報を連続してメモリ 1、2・・・メモリ n に記録し、フレーム毎に更新し続ける。この画像情報はフレーム表示タイミング若しくは 1 フレーム送信タイミングに同期し同時に出力する。図 5 に示すような輝度グラフ、分散値算出回路は同時に出力された n フレーム分の同一座標での輝度情報から、
- 5 n フレーム分の輝度を比較して分散値を算出する。分散値算出回路は分散値の算出と同時に分散値を分散値判定部 33 に出力する。算出された分散値と予め設定された分散値（閾値）との大小比較を行う。この分散値（閾値）は、実測により予め実測分散値（閾値）を求め、記憶部に記録しておいてもよい。具体的に、空中放置の場合、分散値は被検体を撮像した場合に比べ、「高輝度で分散が大きい」
- 10 等の特徴があると実測して記憶部に記憶させる。B 像判定部 13 は、積算値が画像全体若しくは関心領域内で一定時間以上高レベルである場合、又は算出された分散値が設定された分散値（閾値）より大きい場合、空中放置検出信号を出力する。B 像判定部 13 の積算値及び分散値の条件設定は、操作者が操作卓 30 で任意に行うことができる。
- 15       ただし、探触子 10 の温度が上昇しないよう発生させる駆動信号は、探触子 10 の種類に依存する。よって、接続している探触子の種類などを把握し、諸情報を制御部 26 に送り、分散値を算出し、制御部 26 はその諸情報を探触子に対応させて記録し、空中放置の場合の閾値、或いは参考値として記憶部に記憶してもよい。また、分散値は一般の統計手法より n 個のデータで算出したり、グラフのパター
- 20       ンから推定してもよい。また、B 像判定部 13 は、B 像の輝度を検出する際、深度が深い（あるいは浅い）観察領域における B 像は画像のゆらぎが比較的大きいことから、その領域を除いた関心領域 42 に限定して輝度を積算するようにし、その積算値で空中放置信号を出力させてもよい。したがって、輝度を検出する精度を向上させることができるとともに、演算するデータ量が低減して検出処理の
- 25       速度を向上させることができる。この場合は B 像全体に渡って画素の輝度を積算するようにしてもよい。

このように実施形態 1 では、探触子 10 から送波される超音波は、探触子が空中放置状態にあるとき、超音波送波窓付近で多重反射されることから、画像構成部により構成される B 像は、輝度レベルが比較的高い白色系のものとなるという

画像情報を用いて空中放置状態の判定を行う。

次に、探触子 10 の温度上昇を抑制する処理手順について、図 6、図 7 (a) 及び図 11 を参照して説明する。

5       ステップ 101: 探触子 10 の空中放置状態について、判定部 22 により B 像の輝度の積算値が予め設定された閾値を越えて一定時間以上経過したことが検出 (Ta) されたとき、又は算出された分散値が設定された分散値 (閾値) より大きいとき、探触子 10 が空中放置状態にあると推定される。一方、輝度の積算値が  
10       予め設定された閾値を越えないとき、又は算出された分散値が設定された分散値 (閾値) より小さい場合には、ステップ 101 の処理が繰り返して行われる。この  
      閾値は、その値を越えたとき B 像の輝度が白色系のものとなるように予め操作卓 30 で設定されている。

      また、判定部 22 により B 像の輝度が検出されるのと同時に、探触子 10 の駆動条件 (例えば、送波される超音波に関する送波電圧、送波波数、繰り返し周波数、  
15       超音波ビームの送波範囲等)、又は、B 像のフレームレートが識別されてデータとして記憶部 (図示しない。) に保存される。

      ステップ 102: フリーズ開始時間の設定

      ステップ 101 の処理において保存された駆動条件が、設計段階において予め実測された探触子 10 の温度上昇が生じる駆動条件 (送波電圧が高いモード、送波波数が多いモード、繰り返し周波数が大きいモード、超音波ビームの走査範囲が  
20       狭いモード等)、又は、B 像のフレームレートに照らし合わせられる。その照合結果に基づいて、超音波送波系のフリーズ開始時間 (Tb) が設定される。

      ステップ 103: 警告文の表示

      図 11 に示すように、制御部 26 が表示部 25 に指令を出力し、その指令に基づいてフリーズが開始されるまでの時間 (待機時間: T2) が、和文、外国文等の文字列などでモニタに表示される。  
25       

      ステップ 104: 操作卓 30 からの指令の検出

      タイマにより待機時間 (T2) が計時されている間に、操作卓 30 (例えば、キー、トラックボール、ダイヤル、ポインティングデバイスなど) の操作の有無が検出される。操作卓 30 の操作があった場合、計時していたタイマが初期化され



てステップ 102 の処理が再び行われる一方、操作卓 30 の操作がなかった場合には、ステップ 105 の処理が行われる。なお、予め設定した特定操作（例えば、特定キーのプッシュ）が行われた場合、処理は、ステップ 101 に戻されるようになっている。

5       ステップ 105：待機時間（T2）の計時

待機時間（T2）がゼロになったことが検出された場合、ステップ 106 のフリーズ処理が行われる一方、検出されなかった場合、ステップ 105 の処理が再び行われる。

ステップ 106：フリーズ開始

10       制御部 26 が送受信部 12 に指令を出力し、送受信部 12 から探触子 10 に供給する駆動信号が変更されることにより、超音波送信系のフリーズが開始されて探触子 10 からの超音波の打ち出しが停止される（Tb）。

ステップ 107：超音波診断の再開

15       フリーズが継続している際に、操作卓 30 からの操作の有無が検出される。操作があったとき（Tc）、送受信部 12 から探触子 10 に供給する駆動信号が元の駆動信号に戻されることにより、超音波送信系のフリーズが解除されて探触子 10 から診断用の超音波が連続して打ち出される（Td）。これにより、検者の意思に基づいて所望の時に超音波診断を再開することができることから、診断効率を向上させることができる。

20       このようなステップ 101 乃至 107 の処理が制御部 26 により行われることにより、探触子 10 が空中放置状態にあることを的確に判定することができる。そして、探触子 10 が空中放置状態であることを検出したときには、送受信部 12 から探触子 10 に供給する駆動信号を停止して超音波送信系のフリーズを開始して超音波の打ち出しが停止するようにすれば、探触子 10 の温度上昇を抑制することが可能になる。

また、フリーズが開始されるまでの時間、つまり探触子 10 からの超音波の送波が停止されるまでの時間が表示部 25 に表示されるようになっているため、フリーズが開始されることを視覚的に把握することができる。したがって、検者の意に反してフリーズが開始されることを未然に防いだり、超音波のフリーズ処理

が超音波送信系、例えば、送受信部 12 の誤動作として認識されたりすることを回避できる。本実施形態では、図 7 (A) に示すように、待機時間 (T2) が経過した後にフリーズを開始するようにしているが、これに代えて、探触子 10 が空中放置状態にあることを検出したとき、即座に超音波送波系のフリーズを開始する  
5 するようにしてもよい。

(実施形態 2)

本発明を適用してなる超音波診断装置の第 2 の実施形態について図 8 乃至図 10 を用いて説明する。本実施形態が第 1 の実施形態と異なる点は、B 像の輝度情報から探触子 10 が空中放置状態にあることを判定することに代えて、ドプラ情報、  
10 或いは CFM 画像に基づいて探触子 10 が空中放置状態にあることを検出するようにしたことである。なお、第 1 実施形態と同様の機能及び構成を有するものには同一符号を付して説明を省略する。

図 8 に示すように、超音波診断装置 1 のドプラ信号判定部 14 は、ドプラ信号を用いて判定ができるように構成されている。ドプラ信号判定部 14 は、画像メモリ 34-1~34-n、ドプラ分散回路と加算回路（図示しない。）、分散値判定部 35 とを有して構成されている。整相加算部から出力される RF データは、ドプラ像構成部 19 により、例えば血流のスペクトル波形に係るドプラ像に再構成され、再構成されたドプラ像がフレームメモリに記憶される。記憶されたドプラ像は読み出されて、画像メモリ 34-1~34-n に順次配列して記憶される。この  
20 画像メモリ 34 に記憶されたドプラ像は、制御部 26 の指令に基づいて同時に読み出される。この同時に読み出されたドプラ像の各分散値（画質のバラツキ）がドプラ分散回路により算出され、この算出された各分散値は加算回路により加算される。そして、ドプラ信号判定部 14 は、加算された分散値が予め設定した閾値を越えて一定時間以上経過したことを検出することで探触子 10 が空中放置状態  
25 にあると判定し、空中放置検出信号を出力する。具体的には、探触子 10 が空中放置状態にある際に取得されたドプラ像は、ノイズ成分のみが現れたスペクトル波形がないもの、つまりドプラ信号がないものを検出すると空中放置状態とするよう閾値を設定し、それを扱う。そして、探触子 10 が空中放置状態にあることを判定したとき、超音波送信系をフリーズさせ、探触子 10 の温度上昇を防止す

る。

ここでは、B モード撮像中にドプラ信号判定部 14 で判定を行うこともできる。B 像を撮像している間に一定時間ドプラ信号の受信を行い、ドプラ信号判定部 14 は、その一定時間のドプラ信号で判定を行う。前記一定時間で加算されたドプラ  
5 信号の分散値が、予め設定した閾値を越えたかどうかを検出することで探触子 10 が空中放置状態にあるかどうかと判定する。また、制御部 26 を用いて、この判定モードを繰り返し行うように設定してもよい。

また、B 像判定部 13、ドプラ信号判定部 14 に代えて、CFM 判定部 27 を用いて CFM 画像による判定を行うようにしてもよい。CFM 画像は、生体内運動部分  
10 の速さ、方向、速度分散の 3 種類の情報を映像情報として表示している。運動部分の速さは輝度で表示し、運動部分の運動方向は、その方向に応じて色を振り分けて表示している。探触子 10 が空中放置状態である場合、画像全体若しくは関  
心領域内の各点でドプラ信号の位相がバラバラになることから、輝度及び色相が  
バラバラに表示される。この特性を利用し、CFM 判定部 27 は、画像全体若しく  
15 は関心領域内の CFM 画像の輝度及び色相の分散値に基づいて、探触子 10 が空中  
放置状態を判定し、空中放置検出信号を出力する。なお、分散値の求め方は上記  
実施形態で説明した通りである。

具体的には、CFM 画像上の画素を用いて輝度及び色相の分散値を求め、図 9  
に示すように、予め設定した分散値（閾値）とを比較する。そして、CFM 判定  
20 部 27 は、その比較結果に基づいて、空中放置状態であるかどうかを判定する。

通常診断モードは、ドプラ信号のレベルが低いため、空中放置状態であることを検出し難いが、ドプラ信号のゲインを上げると、この状態を検出しやすい。そこで、CFM 判定モード時に操作部 30 で任意にゲイン上昇時間を設定し、その設定された時間で自動的にゲインを上げてよい。

25 また、図 1 に示すように、B 像構成部 17 とドプラ像構成部 19 と CFM 構成部 21 が並列に設けられており、さらに判定部 22 は B 像に基づいて判定する B 像判定部 13 とドプラ信号に基づいて判定するドプラ信号判定部 14 と CFM 画像に基づいて判定する CFM 判定部 15 が並列に設けている。ここで、B 像に基づいて判定を行うモードと、ドプラ信号に基づいて判定を行うモードと、CFM 画像に基

づいて判定するモードを切り換える手段（図示しない。）をさらに設ける。これにより必要に応じてモードを適宜使い分けることができる。なお、この切り換える手段は操作卓 30 であってもよく、操作者が任意に切り換えることもできる。

5 また、制御部 26 で切り換える手段を所定の時間間隔において自動的に切り換えさせ、それぞれの判定モードを時間間隔をおいて行うこともできる。このように、これらの判定モードを時間間隔をおいて、順に測定することにより空中放置状態検出の精度を向上させることができる。

10 また、B 像に基づいて判定を行うモードと、ドプラ信号に基づいて判定を行うモードと、CFM 画像に基づいて判定するモードとをそれぞれ組み合わせて同時に実行してもよい。例えば、B 像の判定モードと、ドプラの判定モードを組み合わせれば、積算値及び分散値情報が増し、空中放置状態検出の精度をさらに向上させることができる。

### （実施形態 3）

15 本発明を適用してなる超音波診断装置の第 3 の実施形態について図 6、図 7 (B)、図 12 を用いて説明する。本実施形態が第 1 の実施形態及び第 2 の実施形態と異なる点は、探触子 10 が空中放置状態にあることを検出したとき、超音波送波系のフリーズを開始することに代えて、探触子 10 の駆動信号のエネルギーを設定値以下に小さくするようにしたことである。したがって、第 1 実施形態及び第 2 の実施形態と同様の機能及び構成を有するものには同一符号を付して説明を省略する。

20 この実施形態では、まず空中放置状態にある探触子 10 の温度が上昇しないときの駆動信号の条件を測定する。例えば、探触子 10 から送波される超音波の送波電圧、送波波数、繰り返し周波数、超音波ビームの走査範囲を変えることで探触子 10 が温度上昇したか否かを測定する。そして、この測定された駆動信号の条件が設定値（ $\alpha$ ）として操作卓 30 から設定される。

25 そして、図 6 及び図 7 (B) に示すように、ステップ 105 の処理において待機時間（T2）がゼロになったとき、送受信部 12 から探触子 10 に供給される駆動信号が設定値（ $\alpha$ ）以下になるように変更される。すなわち、制御部 26 が送受信部 12 に指令をすることにより、探触子 10 からの超音波の送波条件である送波電

圧、送波波数、繰り返し周波数、超音波ビームの走査範囲等が低減される (Td)。

このように、送受信部 12 から探触子 10 に供給する駆動信号のエネルギーを設定値 ( $\alpha$ ) 以下に小さくすれば、探触子 10 から送波される超音波のエネルギーが低減される。したがって、超音波のエネルギーが探触子 10 内で熱エネルギーに変換される場合であっても、探触子 10 の温度上昇を抑制することができることから、熱のヒートサイクルによる探触子の劣化を回避することが可能になる。

また、探触子 10 の駆動信号を設定値 ( $\alpha$ ) 以下に小さくした場合であっても、探触子 10 から超音波が送波されるため、深度の浅い観察部位であれば診断画像を得ることは可能である。したがって、超音波送信系をフリーズする場合に比べ、超音波診断の効率を向上できる。

また、図 12 に示すように、探触子 10 の駆動信号が設定値 ( $\alpha$ ) 以下に小さくされるまでの時間、つまり画質が変化するまでの時間を表すメッセージを表示部 25 に表示するのがよい。すなわち、探触子 10 の駆動信号が小さく変更されたとき、探触子 10 から送波される超音波によって取得された B 像の画質が劣化することがある。したがって、画質が劣化すること検者に告知するために、その旨を示唆するメッセージを表示するのが好ましい。

(実施形態 4)

本発明を適用してなる超音波診断装置の第 4 の実施形態について図 13 及び図 14 を用いて説明する。本実施形態が上記実施形態と異なる点は、探触子 10 が空中放置状態にあるとき、診断画像のフレームレートを低下させるようにしたことにある。したがって、上記実施形態と同様の機能及び構成を有するものには同一符号を付して説明を省略する。図 13 は、本実施形態における判定部 70 の構成図、図 14 は、本実施形態の動作を説明するフローチャートを示している。

本実施形態では、図 1 に示す判定部 22 に代えて判定部 70 が設けられている。判定部 70 は、図 13 に示すように、画像メモリ 72、比較基準データメモリ 74、判定回路 76 から構成されている。画像メモリ 72 は、フレームメモリから読み出された B 像を比較データとして格納する。比較基準データメモリ 74 は、探触子 10 が空中放置状態にあるときに撮像された B 像を比較基準データとして格納する。判定回路 76 は、画像メモリ 72 から読み出された B 像と比較基準データメモ

## 1 2

リ 74 から読み出された B 像とを比較するものである。

本実施形態の動作について図 14 及び図 15 を参照して説明する。なお、図 6 と同様の処理については各処理に同一符号を付してある。まず、探触子 10 が空中放置状態にあることを判定するために、比較基準データを事前に収集する（ステップ 199）。例えば、探触子 10 が空中放置状態にあるとき、探触子 10 から送波する超音波の周波数、電圧、波数などを所定の値に設定した後（以下、検査モード M）、超音波撮像を実行してフレーム画像（F0）を取得する。取得したフレーム画像（F0）を比較基準データとして比較基準データメモリ 74 に保存する。なお、探触子の種類又は製品ごとに比較基準データを取得する。また、比較基準データを制御部 26 のレジスタに格納するようにしてもよい。

次いで、超音波診断装置が稼働しているとき、探触子 10 が空中放置状態にあるか否かを判定するモード（以下、空中放置監視モード）が設定時間ごとに割り込み処理される（ステップ 200）。空中放置監視モードに切換えられると、探触子 10 から送波される超音波は、検査モード M の周波数、電圧、波数に変更される（ステップ 201）。そして、超音波撮像が実行されてフレーム画像（F1）が取得される（ステップ 202）。取得されたフレーム画像（F1）が画像メモリ 72 に格納される。

次に、比較基準データメモリ 74 からフレーム画像（F0）が読み出される（ステップ 203）。読み出されたフレーム画像（F0）と画像メモリ 72 のフレーム画像（F1）との同一性が判定回路 76 により判定される（ステップ 204）。例えば、フレーム画像（F0）の各画素の輝度値を積算（Q0）すると共に、フレーム画像（F1）の各画素の輝度値を積算（Q1）する。積算値（Q0）と積算値（Q1）との差分を演算し、演算された差分が設定範囲に該当するか否かを判断する。差分が設定範囲に該当しないときは、ステップ 200 の処理に戻る。差分が設定範囲に該当するときは、フレーム画像（F0）とフレーム画像（F1）とが実質的に同一であると判定されて表示部 25 にフレームレートを低下する予告メッセージが表示される（ステップ 205）。予告メッセージは、例えば、フレームレートの低下処理が開始されるまでの残り時間を表すものである。

そして、図 6 のステップ 104、ステップ 105 と同様な処理が行われた後、フレ

ームレートの低下処理が開始される（ステップ 106-c）。例えば、探触子 10 から送波される超音波の繰り返し時間を長くしたり、B 像の 1 フレーム分の反射エコー信号の受波が完了した時から次の 1 フレーム分の超音波の送波が開始されるまでの時間を長くすることで診断画像のフレームレートが下げる。B 像の通常の

5 フレームレートは 30Fps であるので、例えば、動画像再生に十分なフレームレートである 30Fps の  $1/2$  (15Fps)  $\sim 1/6$  (5Fps) の範囲に収まるよう 10Fps と設定する。その後、図 6 のステップ 107 と 108 と同様な処理が行われる。これにより、第 1 乃至第 3 の実施形態と同様に、探触子が空中放置状態にあることを的確に判定して探触子の温度上昇を抑制することができる。

10 なお、ステップ 199 の処理においては様々な態様が考えられる。例えば、探触子 10 を空中放置状態にしたとき、特定の周波数、電圧、波数だけでなく全ての使用条件で比較基準データを取得するようにしてもよい。また、取得した比較基準データはネットワークを介して他の記憶手段に記憶させるようにしてもよい。

15 また、探触子 10 の経年変化などに対応させるため、比較基準データを定期的に自動更新あるいは手動更新することもできる。比較基準データは、公知の技術手段（例えば、特許第 1997704 号）により探触子、あるいは超音波診断装置に個別に保存するようにしてもよい。反射エコー信号のゲインを段階的に変えながら比較基準データを収集することもできる。比較基準データは、探触子 10 の温度が

20 上昇し始めたときに取得されたデータ、温度が上昇しているときのデータ、温度が上昇して飽和したときのデータから適宜選択して使用される。また、異なるゲインの比較基準データが必要なときは、自動的にゲインを変化させながら取得するようにすればよい。なお、比較基準データは製品出荷前に行うことができる。

また、ステップ 200 の空中放置監視モードの切換えについても様々な態様が考えられる。例えば、操作卓 30 の操作が一定時間以上なかったとき、空中放置監視モードに切換わるようにしてもよい。また、ネットワークを介して遠隔から自動又は手動により切換え可能にすることもできる。また、赤外線、静電容量、超音波などを利用した対人センサを超音波診断装置に搭載し、搭載された対人センサにより検査者の有無を判定することにより切換わるようにしてもよい。また、装置の試験を行うために、切換え処理を禁止するようにしてもよい。また、空中

25

放置監視モードに切換えられたとき、その旨を表す警告メッセージを表示したり、警告音を鳴らしたりすることもできる。

5       また、探触子ごとに全ての設定条件（送波電圧、周波数、波数など）における比較基準データを事前に収集している場合には、空中放置監視モードに切換えなくても空中放置状態を検出することができる。例えば、超音波診断装置の撮像状況を常に監視し、その撮像中の設定と同じものを比較基準データテーブルの中から抽出する。抽出したデータを比較基準データとして比較基準データメモリ 74 に保存するようにすればよい。

10       また、本実施形態は、1つのフレーム画像（F1）を取得して判定するようにしているが、時間的に連続した複数のフレーム画像（F1、F2、…Fm）を取得し、取得したフレーム画像の輝度の時間的変化を検出するようにすることもできる。その場合、特定の部位、つまり設定した関心領域に限定して輝度の時間変化を検出するようにしてもよい。輝度の時間的変化を検出するには、各フレーム画像の輝度の積算値を比較する方法や、各輝度の差分を符号化する方法や、各輝度の差分の絶対値を比較する方法など公知の技術を適用することができる。また、本実施形態をB像に関して示したが、ドプラ信号、CFM画像で対応させても良い。

#### （実施形態5）

20       本発明を適用してなる超音波診断装置の第5の実施形態について図15で説明する。本実施形態が第1乃至第4の実施形態と異なる点は、探触子が空中放置状態にあるときだけでなく超音波診断中においても高いフレームレートが不必要なときを判定して消費エネルギーを低減するようにしたことにある。したがって、第1乃至第4の実施形態と同様の機能及び構成を有するものについては同一符号を付して説明を省略する。図15は、本実施形態の動作を説明するフローチャートを示している。なお、本実施形態では、判定部としてB像判定部13を用いている。

25       まず、時間的に連続した複数のB像を取得する（ステップ300）。例えば、フレームメモリから順番にB像f1～fmを読み出し、読み出したB像f1～fmを画像メモリ32-1～32-nに順番に配列して記憶させる。なお、ステップ300は設定時間ごとに割り込み処理されるようになっている。次に、取得したB像の輝度



の時間変化を検出する（ステップ 301）。ここで、第 1 の実施形態と異なる点は、B 像の輝度が設定範囲に該当すること、つまり白色系のものであることを判断しない点である。すなわち、B 像判定部 13 は、各フレーム間の輝度の相関を取ることにより、輝度の時間的変化だけを検出するようにしている。

- 5        B 像の輝度の時間変化が検出されたときは、ステップ 300 の処理に戻る。検出されなかったときは、図 14 に示すステップ 205、104、105 と同様な処理が順番に行われる。そして、ステップ 106-c の処理によりフレームレートが下げられる。すなわち、B 像の輝度の時間変化が実質的にないことを判定すれば、体動をほとんど伴わない部位（例えば、腹部等）が現在撮像されていること、あるいは
- 10        探触子 10 が空中放置状態にあることなどがわかる。その場合、フレームレートの値はそれほど大きくなくてもよいと判断してフレームレートを下げるようにしている。フレームレートを下げるには、探触子 10 から送波される超音波の繰り返し時間を長くしたり、あるいは診断画像の 1 フレーム分の反射エコー信号の受波が完了した時から次の 1 フレーム分の超音波の送波が開始されるまでの時間を
- 15        長くしたりすればよい。

- 次に、時間的に連続した複数の B 像が再び取得される（ステップ 302）。取得された B 像の輝度の時間変化の検出処理が、ステップ 301 の場合と同様に行われる。（ステップ 303）。輝度の時間変化がないと判定されたときは、ステップ 302 の処理を再び実行するようになっている。輝度の時間変化があると判定したときは、
- 20        フレームレートを元の状態に戻す処理が行われる（ステップ 108）。すなわち、ステップ 303 において、B 像の輝度が時間的に変化したことを検出すれば、現在撮像している部位に動きが生じたこと、あるいは探触子 10 が空中放置状態から被検体に接触した状態にされたことなどがわかる。その場合、高いフレームレートが必要であると判断してフレームレートの値を元の値に戻すようにしている。
- 25

本実施形態によれば、超音波診断中に高いフレームレートが不必要であるときを的確に判定してフレームレートを下げるようにしていることから、探触子 10 に入力される駆動エネルギーを小さくして消費エネルギーを減らすことができる。しかも、フレームレートを下げたとしても、診断部位が動きをほとんど伴わないと

きに撮像された画像の画質はほとんど変わることがないため、適正な診断を継続して行うことができる。また、同様に、探触子 10 が空中放置状態にあるときでも、同様に画像の輝度の時間変化がないことから、フレームレートを低下する処理が実行されて探触子の温度上昇が抑制される。

- 5       また、フレームレートを必要に応じて自動的に下げたり上げたりするようにしているから、検者はフレームレートを手動で切換える必要がなくなるなど装置の使い勝手を向上させることができる。

(実施形態 6)

- 10       本発明を適用してなる超音波診断装置の第 6 の実施形態について図 16 を用いて説明する。本実施形態が第 1 乃至第 5 の実施形態と異なる点は、判定部 22 内の各判定部に代えて、フレーム相関処理回路 60 を用いたことにある。

- 15       フレーム相関処理回路 60 は、演算処理回路 62、フレームメモリ 63 とを有して構成されている。例えば、画像構成部 18 から出力された最初の B 像が、演算処理回路 62 を介してフレームメモリ 63 に記憶される。記憶された B 像が演算処理回路 62 にフィードバックされる。フィードバックされた B 像と、次に画像構成部 18 から演算処理回路 62 に入力された B 像とを同時に処理する。例えば、画素毎の輝度の相関処理を行うことにより、B 像の輝度の時間的な変化を検出する。その場合、B 像の輝度が白色系のものであることも検出するため、制御部 26 から閾値 (P4) を演算処理回路 62 に引き渡すようにする。これにより、予め設定した閾値 (P4) を越えて一定時間以上経過したことを検出することから、探触子 20 10 が空中放置状態にあることを判定することができる。また、複数のフレームメモリではなく単一のフレームメモリにより実現されることから、回路構成を小規模化することができる。

- 25       以上、各実施形態に基づいて本発明に係る超音波診断装置を説明したが、これに限られるものではない。例えば、フレーム画像の輝度の時間的な変化に基づいて探触子 10 が空中放置状態にあることを検出するようにしているが、これに代えて、送受波部 12 からの搬送波を含んだ反射エコー信号の時間変化に基づいて検出するようにしてもよい。すなわち、探触子 10 が空中放置状態にあるときの反射エコー信号は、探触子 10 内の振動子マッチング層、レンズ等により多重反射

## 17

した重畳信号であるから、生体組織からの反射エコー信号とは異質なものになる。したがって、反射エコー信号の特性を判断基準にすることにより、探触子 10 が空中放置状態にあることを検出することができる。なお、反射エコー信号は探触子の種類ごとに異なるため、比較基準データとして用いる反射エコー信号については探触子ごとに測定するのがよい。なお、AD 変換部 14 からの複素信号などに基づいて検出するようにしてもよい。

また、取得した B 像や反射エコー信号、あるいは検査モードの設定情報を記録し、記録された情報の時間的推移などを把握できるグラフなどを表示したり、レポートなどを出力するようにしてもよい。これにより、探触子の経年劣化に伴う B 像などの変動を把握することができるため、その変動を加味した的確な判定を行うことができる。

また、探触子をスタンドに固定してファントム撮像、つまり装置の性能を測定するための模擬撮像を適宜行うために、探触子 10 が空中放置状態にあると判定されたとき、フリーズが開始されるモードと開始されないモードとを適宜切り換えることができる切り換え手段を備えてもよい。なお、ファントム撮像は実際に被写体を撮像して行われるため、取得されるフレーム画像又は反射エコー信号は、被検体を正常に撮像したときに取得されるものと類似したものになる。

さらに、フリーズが開始されること、画質が変わること、あるいはフレームレートが下がることを警告するための予告メッセージは、時間の経過とともに表示サイズを大きくしたり、表示色彩を変えたり、点滅しながら表示されるようにしてもよい。また、音声を発生させたり、新たな記号を表示したりしてもよい。これにより、予告メッセージの顕現性が向上することから、検者はメッセージを見落とすことが少なくなる。

また、本発明の超音波診断装置は、空中放置状態にある探触子 10 の温度上昇を抑制することができることから、例えば IEC により規定されている指標を遵守することができる。したがって、その探触子 10 を被検体の体表に再び当接させた場合でも、安全に超音波診断を行うことができる。

本発明によれば、探触子が空中放置状態にあることを的確に判定して探触子の温度上昇を抑制することができる。また、第 1 乃至第 6 の実施形態において説

明した各構成部又は各機能については、適宜に組み合わせたり、付加したり、削除したり、転換することができる。

## 請 求 の 範 囲

1. 被検体に超音波を送受波する探触子と、前記探触子に駆動信号を供給する送信部と、前記探触子から出力される反射エコー信号を受信する受信部  
5 と、受信された反射エコー信号に基づいて診断画像を再構成する画像構成部と、この画像構成部により構成された診断画像を表示する表示部と、前記各部を制御する制御部とを備えた超音波診断装置において、  
該診断画像情報に基づいて前記探触子が空中放置状態にあることを判定する判定部を備え、前記判定部で前記探触子が空中放置状態にあると判定したとき、前記制御部は前記探触子の温度上昇を抑制するように、前記  
10 送信部から前記探触子に供給する前記駆動信号を制御することを特徴とする超音波診断装置。
2. 前記判定部は、B 像に基づいて判定する B 像判定部とドプラ信号に基づ  
15 いて判定するドプラ信号判定部と CFM 画像に基づいて判定する CFM 判定部の少なくとも 1 つを備えていることを特徴とする請求項 1 記載の超音波診断装置。
3. 前記 B 像判定部は、輝度の積算値が一定時間以上高レベルである場合、  
20 又は算出された分散値が設定された分散値より大きい場合、空中放置検出信号を出力することを特徴とする請求項 2 記載の超音波診断装置。
4. 前記ドプラ信号判定部は、加算された前記ドプラ信号の分散値が予め設定した閾値を越えて一定時間以上経過したことを検出する場合、空中放置  
25 検出信号を出力することを特徴とする請求項 2 記載の超音波診断装置。
5. 前記 CFM 判定部は、CFM 画像の輝度及び色相の分散値に基づいて、探触子が空中放置状態を判定した場合、空中放置検出信号を出力することを特徴とする請求項 2 記載の超音波診断装置。

6. 前記 B 像判定部と前記 Doppler 信号判定部と前記 CFM 判定部とを切換える切換え手段を備え、所望の時間間隔をおいて切換えることを特徴とする請求項 2 記載の超音波診断装置。

5

7. 前記 B 像を撮像している間の一定時間前記 Doppler 信号の受信を行い、前記 Doppler 信号判定部は、該 Doppler 信号で判定を行うことを特徴とする請求項 2 記載の超音波診断装置。

- 10 8. 前記制御部は、前記探触子が空中放置状態にあることを判定したとき、前記送信部から前記探触子に供給する前記駆動信号を停止、或いはエネルギーを設定値以下に小さくすることを特徴とする請求項 1 記載の超音波診断装置。

- 15 9. 前記制御部は、前記探触子が空中放置状態にあることを判定したとき、前記診断画像のフレームレートを低減させることを特徴とする請求項 1 記載の超音波診断装置。

- 20 10. 前記送信部から前記探触子に供給する駆動信号のエネルギーを小さくする前、或いは前記フレームレートの低減前に、その旨を予告する情報を表示部に表示させることを特徴とする請求項 8 乃至 9 記載の超音波診断装置。

- 25 11. 前記予告する情報は、前記探触子から送波される超音波が停止されるまでの時間、前記診断画像の画質が変化するまでの時間、又は前記診断画像のフレームレートが低減するまでの時間であることを特徴とする請求項 10 記載の超音波診断装置。

12. 前記制御部は、操作部からの指令に基づいて前記送信部から前記探触子に供給する駆動信号のエネルギー、或いは前記フレームレートを元の状態に

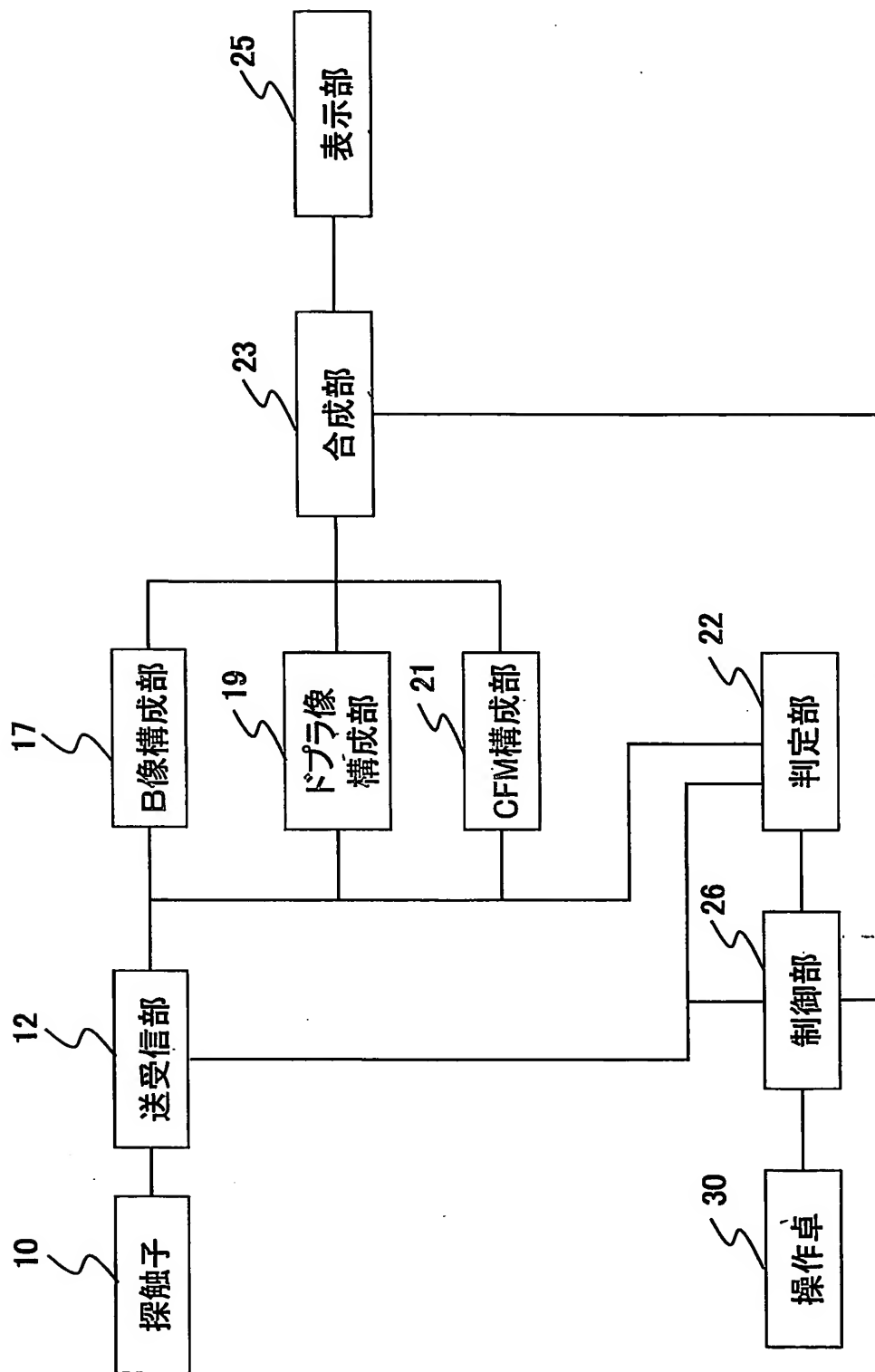
戻して前記探触子から被検体に超音波を送波することを特徴とする請求項 8 乃至 9 記載の超音波診断装置。

- 5 13. 前記表示部に、前記送信部から前記探触子に供給する駆動信号のエネルギーを設定値以下に小さくするまでの時間を表すメッセージが表示されることを特徴とする請求項 8 記載の超音波診断装置。
- 10 14. 前記メッセージは、前記探触子から送波される超音波が停止されるまでの時間、前記診断画像の画質が変化するまでの時間、又は前記フレームレートが低減するまでの時間を予告する情報であることを特徴とする請求項 13 記載の超音波診断装置。
- 15 15. 前記メッセージは、そのメッセージの表示サイズ、表示色彩その他の表示態様が経時的に変化しながら表示されることを特徴とする請求項 13 又は 14 記載の超音波診断装置。

1/12

図1

1





2/12

図2

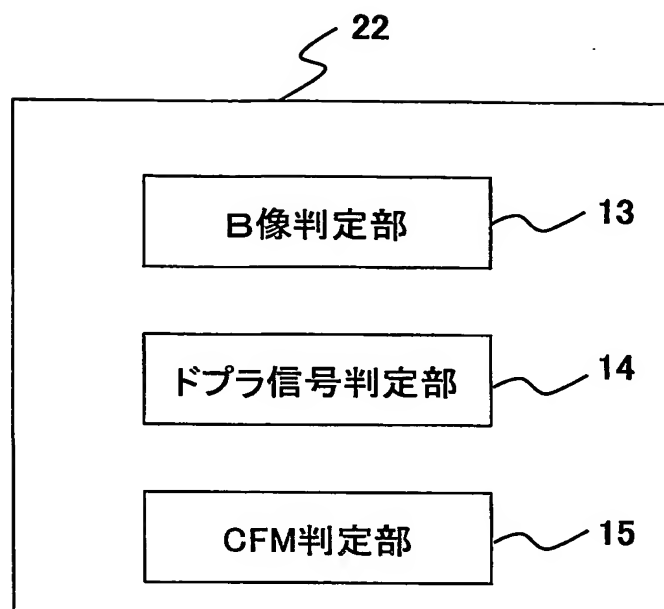


図4

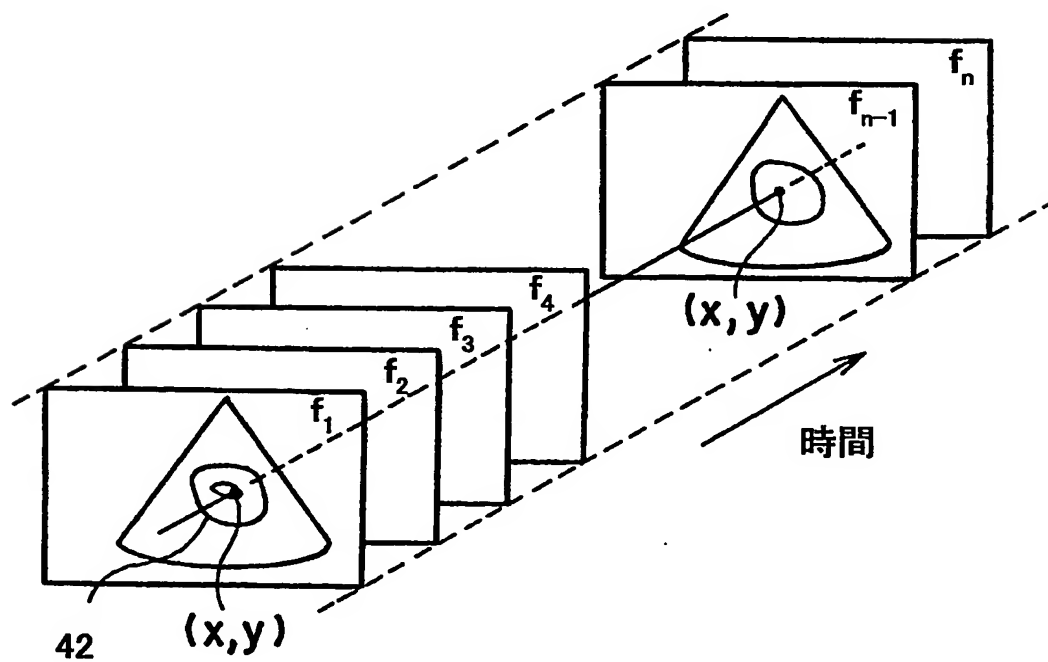
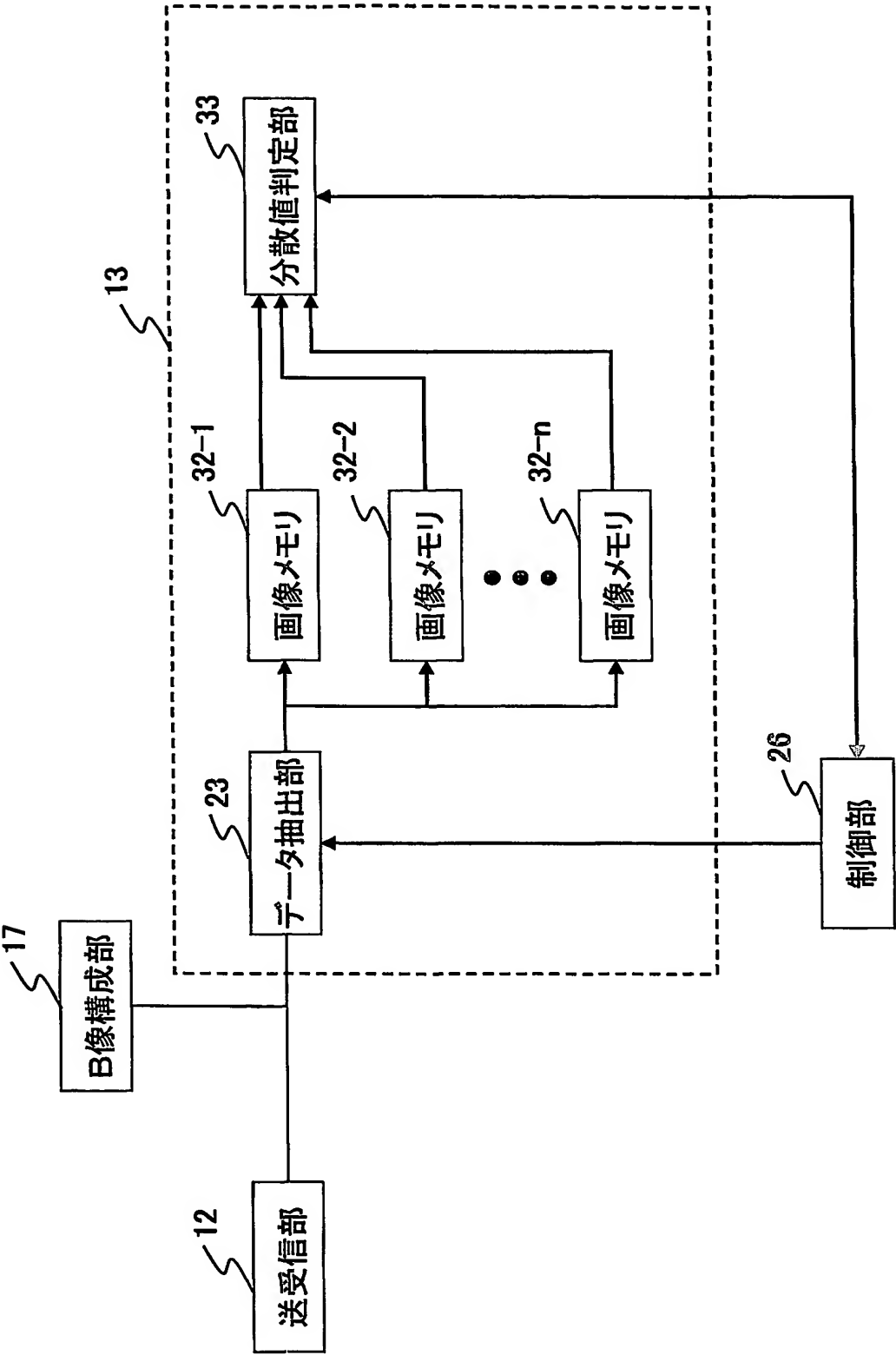


図3



4/12

図5

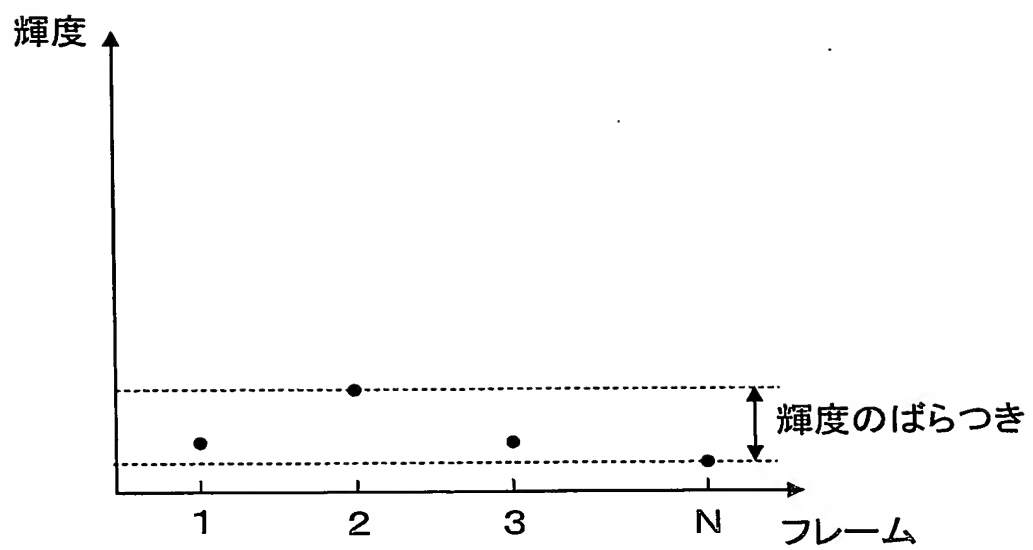
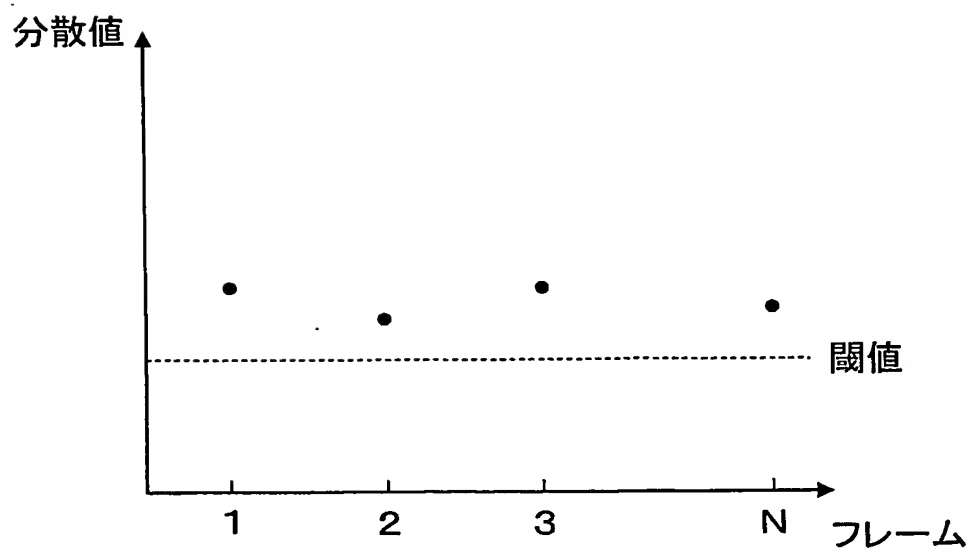


図9



5/12

図6

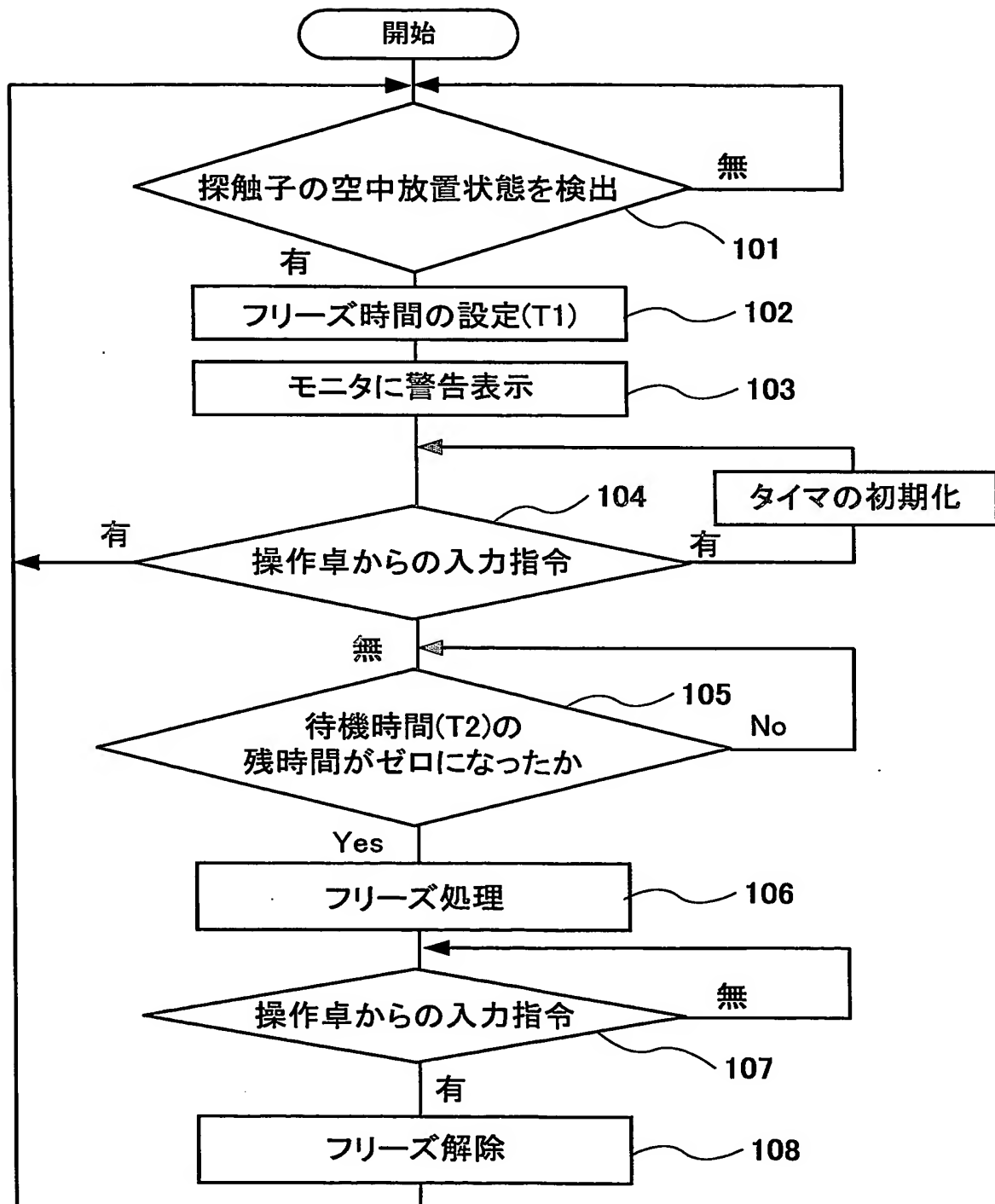


図7(A)

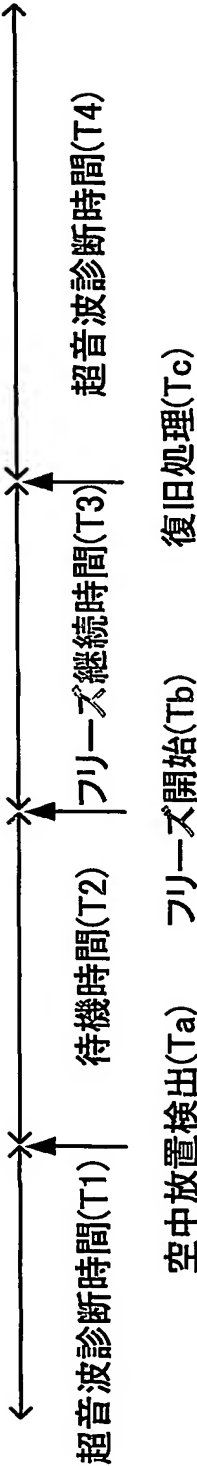
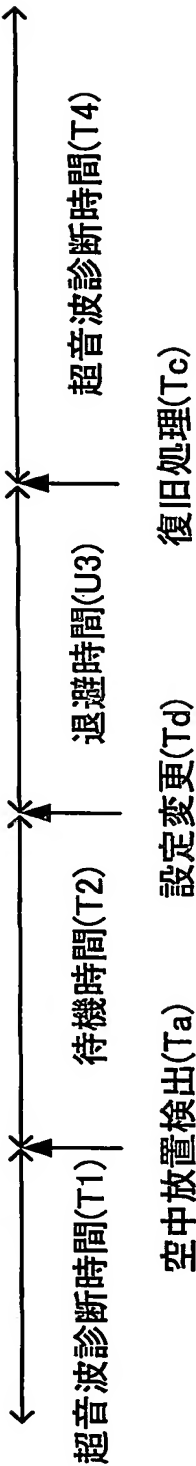
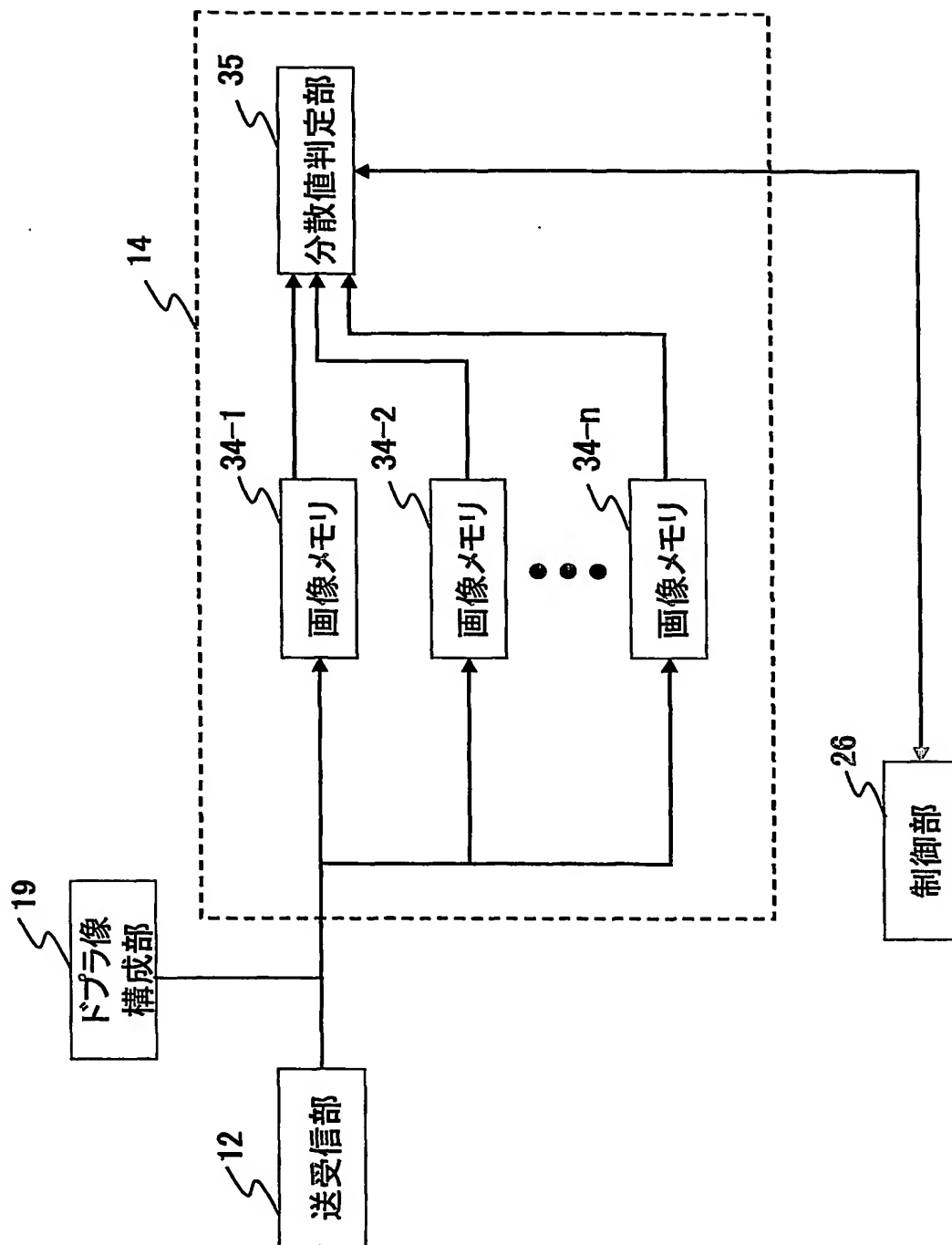


図7(B)



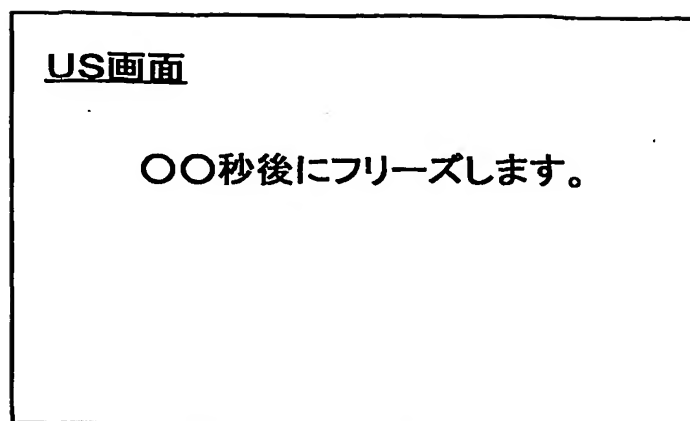
7/12

図8



8/12

図11



和文、及び外国語で警告文を表示する。〇〇の数値は自動的に減少する。

図13

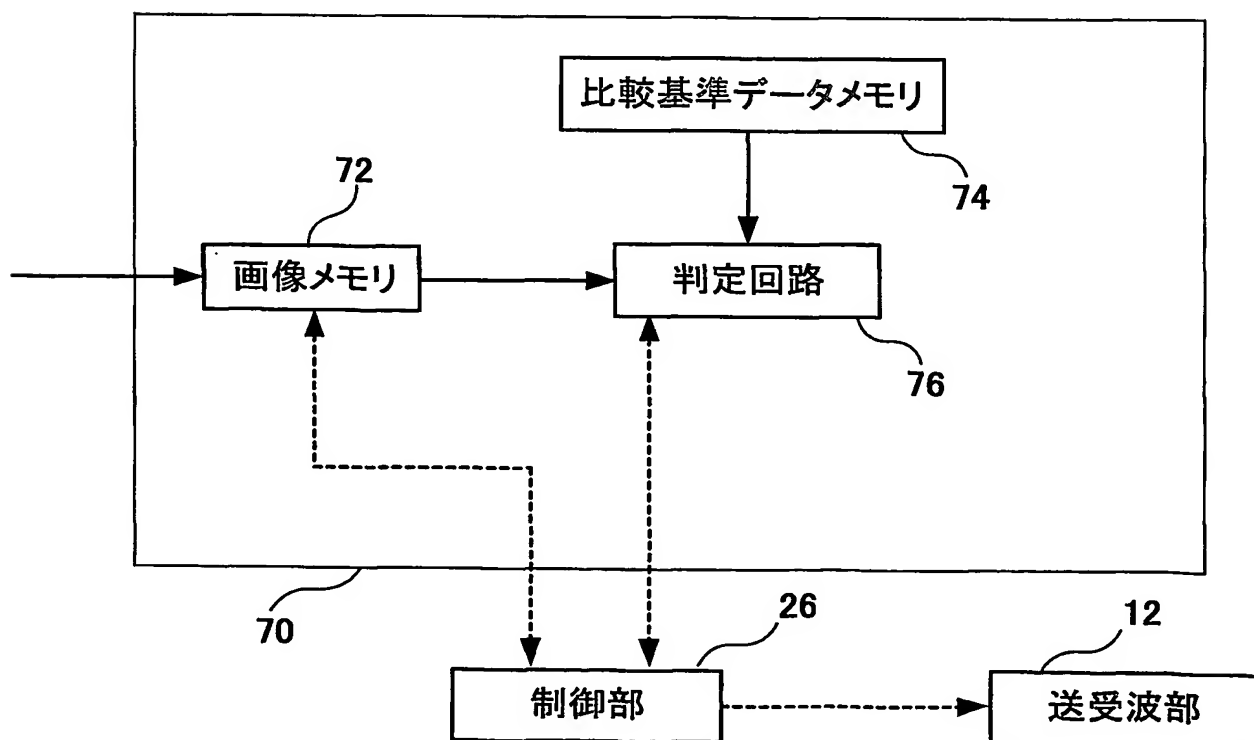
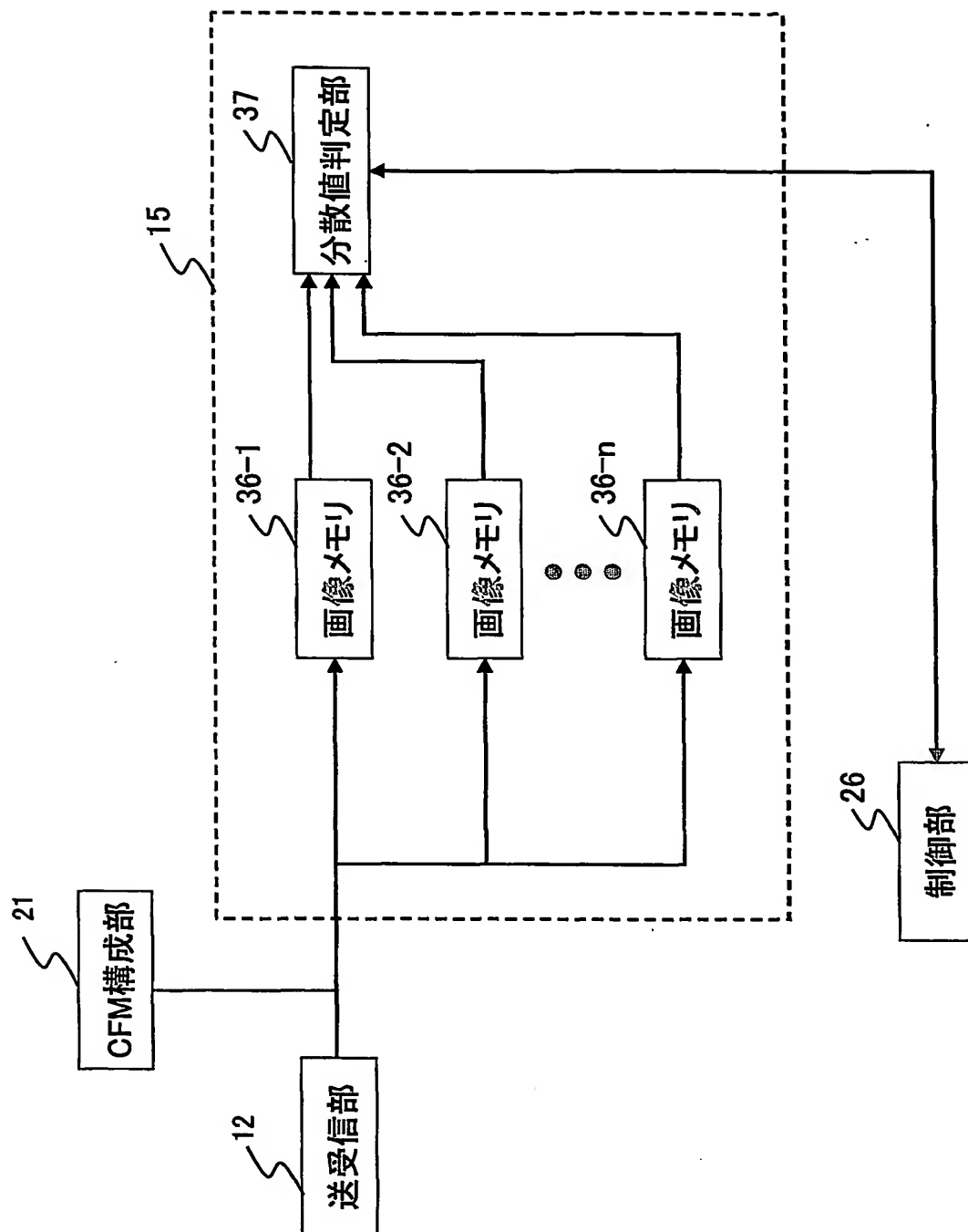


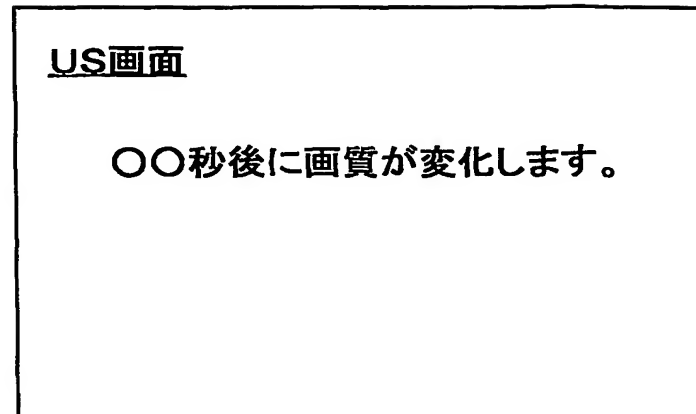
図10





10/12

図12



残時間が短くなった場合は文字を点滅、サイズを大きくする、  
記号を新たに表示する。

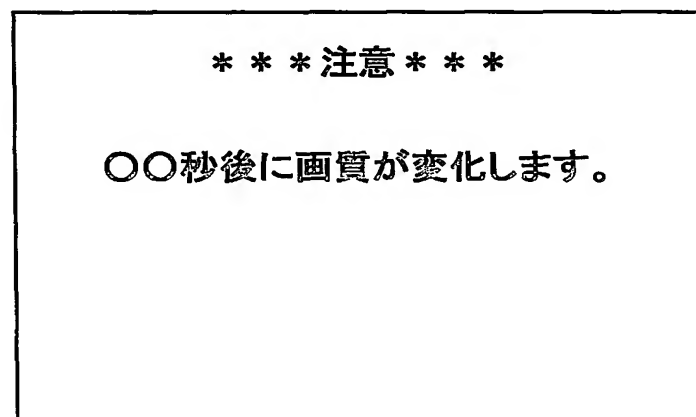
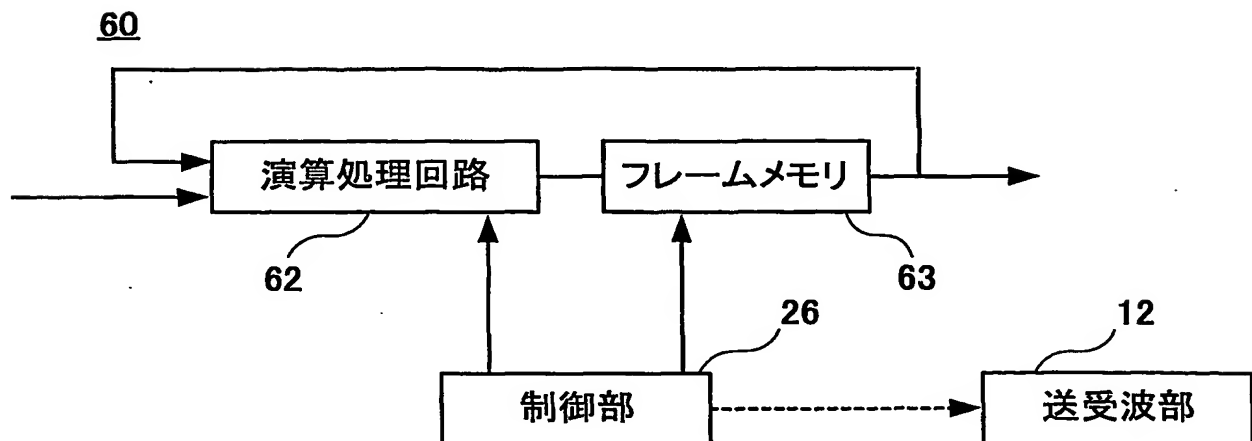
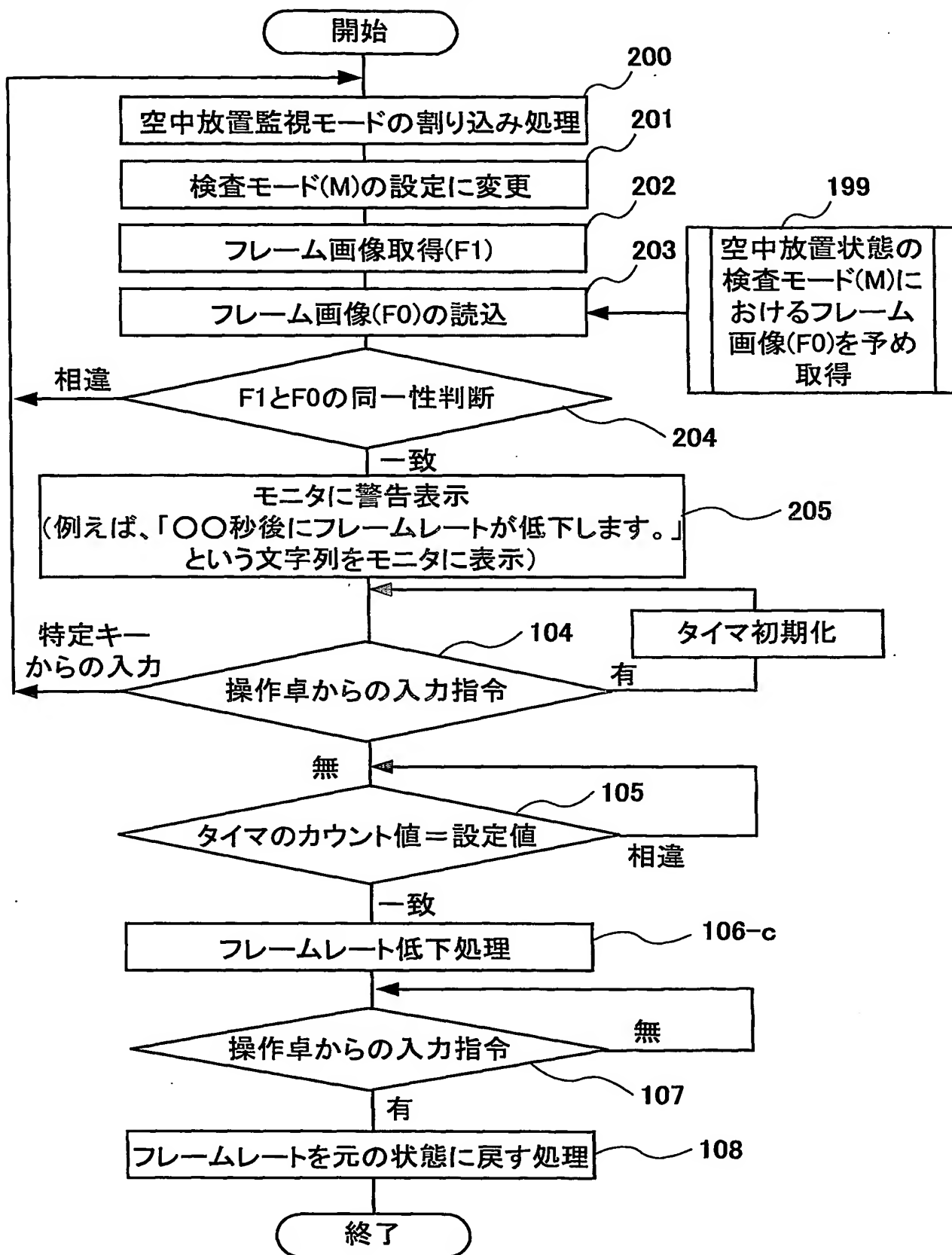


図16



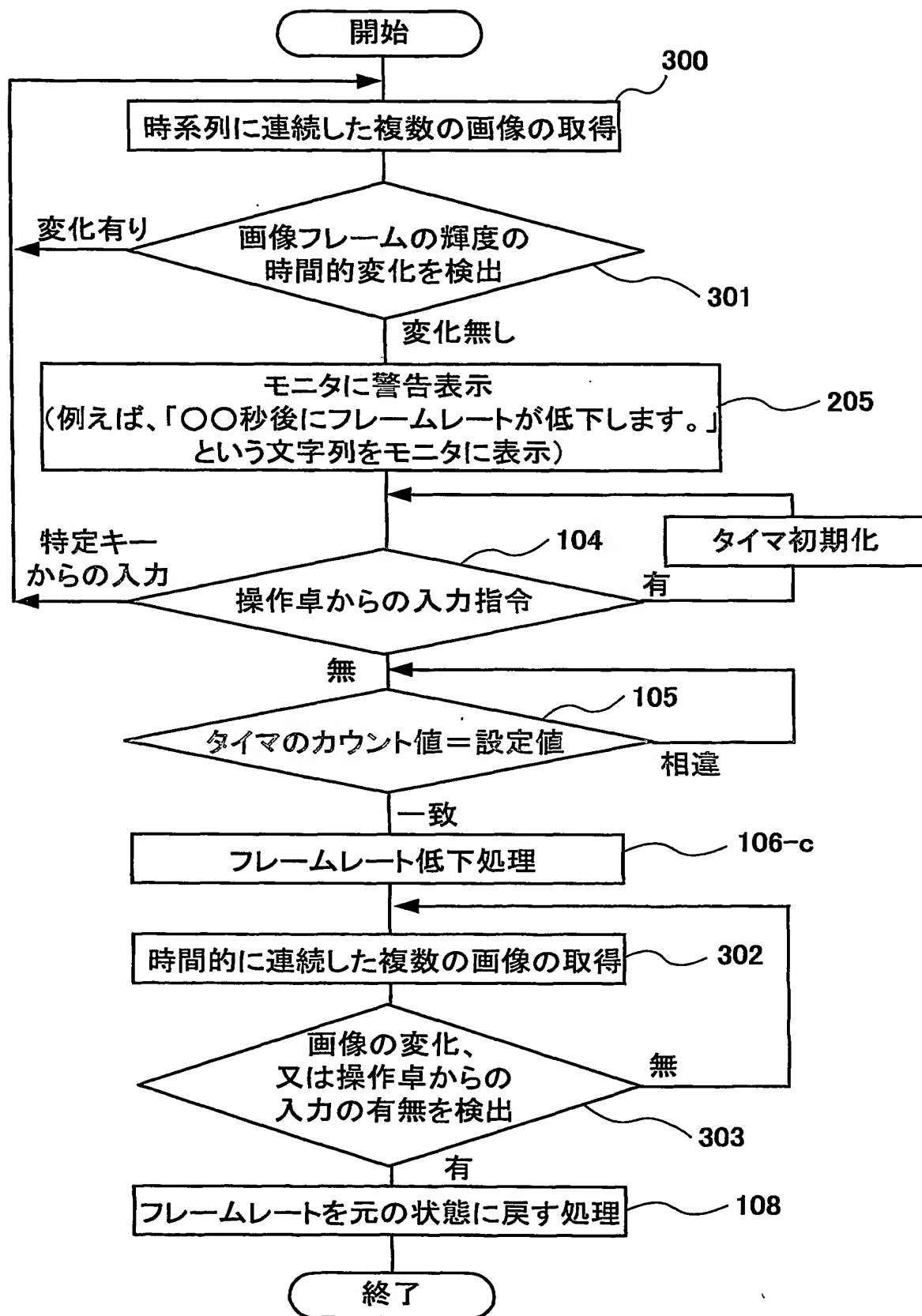
11/12

図14



12/12

図15



# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2004/004885

## A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl<sup>7</sup> A61B8/00

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

## B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl<sup>7</sup> A61B8/00

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2004
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2004	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2004

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

## C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X Y	JP 5-253225 A (Aloka Co., Ltd.), 05 October, 1993 (05.10.93), Column 2, line 31 to column 4, line 3 (Family: none)	1, 2, 8, 12 3, 9-11, 13-15
Y	JP 2-154745 A (Fuji Electric Co., Ltd.), 14 June, 1990 (14.06.90), Column 3, lines 5 to 14; column 5, lower left column, line 7 to page 6, upper right column, line 6; Figs. 6, 7 (Family: none)	3

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

\* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

26 May, 2004 (26.05.04)

Date of mailing of the international search report

08 June, 2004 (08.06.04)

Name and mailing address of the ISA/  
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2004/004885

## C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y	JP 5-138 A (Yokogawa Medical Systems, Ltd.), 08 January, 1993 (08.01.93), Column 2, line 38 to column 3, line 1; column 4, lines 2 to 4 (Family: none)	9
Y	JP 60-177766 A (NEC Corp.), 11 September, 1985 (11.09.85), Page 1, lower right column, lines 2 to 16 (Family: none)	10,11,13-15
X	JP 57-145649 A (Tokyo Shibaura Electric Co., Ltd.), 08 September, 1982 (08.09.82), Page 3, lower left column, line 1 to page 4, upper right column, line 20 (Family: none)	1,2,3,8
X	JP 11-221217 A (Toshiba Corp.), 17 August, 1999 (17.08.99), Column 16, line 34 to column 17, line 16; Fig. 12 (Family: none)	1,2,8
A	JP 11-56852 A (Olympus Optical Co., Ltd.), 02 March, 1999 (02.03.99), Column 18, lines 31 to 41; Figs. 29, 30 (Family: none)	1-15
X	JP 56-151028 A (Tokyo Shibaura Electric Co., Ltd.), 21 November, 1981 (21.11.81), Page 2, lower left column, line 5 to page 2, lower right column, line 9 (Family: none)	1,8

## A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> A61B8/00

## B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int. Cl<sup>7</sup> A61B8/00

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2004年
日本国登録実用新案公報	1994-2004年
日本国実用新案登録公報	1996-2004年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

## C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
X Y	JP 5-253225 A (アロカ株式会社) 1993. 10. 05 第2欄第31行目-第4欄第3行目 (ファミリーなし)	1, 2, 8, 12 3, 9-11, 13-15
Y	JP 2-154745 A (富士電機株式会社) 1990. 06. 14 第3欄第5-14行目、第5欄左下欄第7行目-第6頁右上欄第6 行目、第6, 7図 (ファミリーなし)	3

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

## \* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの  
「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの  
「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)  
「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献  
「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの  
「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの  
「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの  
「&」 同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

26. 05. 2004

国際調査報告の発送日

08. 6. 2004

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/JP)  
郵便番号100-8915  
東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

右高 孝幸

2W

9808

電話番号 03-3581-1101 内線 3290

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
Y	JP 5-138 A (横河システム株式会社) 1993. 01. 08 第2欄第38行目-第3欄第1行目、第4欄第2-4行目 (ファミリーなし)	9
Y	JP 60-177766 A (日本電気株式会社) 1985. 09. 11 第1頁右下欄第2-16行目 (ファミリーなし)	10, 11, 13-15
X	JP 57-145649 A (東京芝浦電気株式会社) 1982. 09. 08 第3頁左下欄第1行目-第4頁右上欄第20行目 (ファミリーなし)	1, 2, 3, 8
X	JP 11-221217 A (株式会社東芝) 1999. 08. 17 第16欄第34行目-第17欄第6行目、図12 (ファミリーなし)	1, 2, 8
A	JP 11-56852 A (オリンパス光学工業株式会社) 1999. 03. 02 第18欄第31-41行目、図29, 30 (ファミリーなし)	1-15
X	JP 56-151028 A (東京芝浦電気株式会社) 1981. 11. 21 第2頁左下欄第5行目-第2頁右下欄第9行目 (ファミリーなし)	1, 8